

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 7 月 7 日 (07.07.2005)

PCT

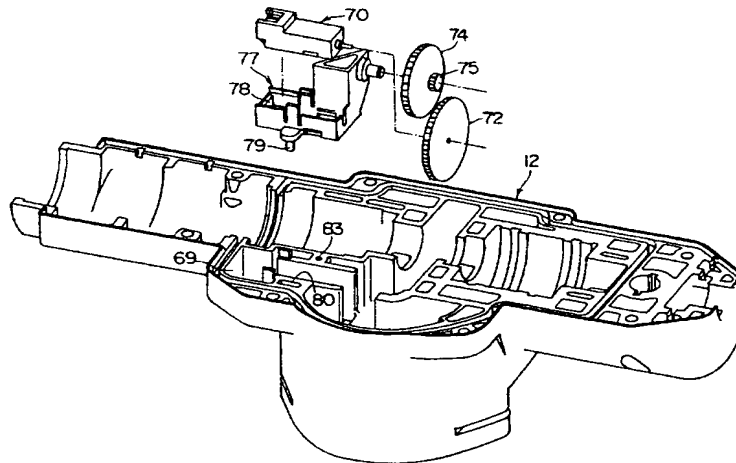
(10) 国際公開番号
WO 2005/061929 A1

- (51) 国際特許分類: F16H 25/20, H02K 7/06, 11/00 3768555 群馬県桐生市広沢町 1 丁目 2 6 8 1 番地 Gunma (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/019345 (72) 発明者; および
- (22) 国際出願日: 2004 年 12 月 24 日 (24.12.2004) (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 井上 雅紀 (INOUE, Masaki) [JP/JP]; 〒3768555 群馬県桐生市広沢町 1 丁目 2 6 8 1 番地 株式会社ミツバ内 Gunma (JP). 蛭間 宏 (HIRUMA, Hiroshi) [JP/JP]; 〒3768555 群馬県桐生市広沢町 1 丁目 2 6 8 1 番地 株式会社ミツバ内 Gunma (JP).
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ: 特願 2003-428069 2003 年 12 月 24 日 (24.12.2003) JP (74) 代理人: 筒井 大和, 外 (TSUTSUI, Yamato et al.); 〒1600023 東京都新宿区西新宿 8 丁目 1 番 1 号 アゼリアビル 3 階 筒井国際特許事務所 Tokyo (JP).
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社ミツバ (MITSUBA CORPORATION) [JP/JP]; 〒 (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,

[続葉有]

(54) Title: LINEAR ACTUATOR

(54) 発明の名称: リニアアクチュエータ



(57) Abstract: A shaft (30), to which all components such as a moving tube (36) and a deep-groove ball bearing (62) are assembled, and a reduction gear shaft (73) are assembled to a first shell (12), and then a potentiometer sensor (70) is assembled to the first shell (12). A power supply coupler is connected to a terminal (50), and a driven gear (72) is rotated to adjust a sensor voltage to a predetermined value. The potentiometer sensor (70) is slid in the direction of a worm wheel (59), and a large-diameter reduction gear (74) is meshed to a pinion (76). After that the potentiometer sensor (70) is fixed to the first shell (12), and a signal line coupler for potentiometer sensor is connected to the potentiometer sensor (70). This structure enables to prevent rotational displacement of a sensor shaft (71) occurring in work to mesh the potentiometer sensor (70) to the pinion (76), improving accuracy in original point adjustment.

(57) 要約: 移動筒 36 や深溝玉軸受 62 等が全て組み付けられたシャフト 30 およびリダクションギヤ軸 73 を第一シェル 12 に組み付けた後に、ポテンシオセンサ 70 を第一シェル 12 に組み付ける。給電力線をターミナル 50 に接続し、ドリブンギヤ 72 を回転し所定のセンサ電圧値に調整する。ポテンシオセンサ 70 をウオームホイール 59 の方向にスライドさせて、大径リダクションギヤ 74 をピニオン 76 に噛合させる。

[続葉有]



BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE,

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

この後、ポテンショセンサ70を第一シェル12に固定し、ポテンショセンサ70にポテンショセンサ用信号線ケーブルを接続する。ポテンショセンサ70のピニオン76への啮合作業に際してのセンサ軸71の回転ずれを防止でき、原点合わせ精度を向上できる。